

主管
领导
审核
签字

哈尔滨工业大学（深圳）2023 年秋季学期

信号分析与处理试题（A 卷）（回忆版）

2023.12.3 V1.1

题 号	一	二	三	四	五	总分
得 分						
阅卷人						

考生须知：本次考试为闭卷考试，考试时间为 120 分钟，总分 100 分。
在开始测试之前，请先阅读试卷末页的备注。

姓名

学号

班号

学院

密

封

线

一、简答题（共 4 小题，每小题 5 分，满分 20 分）

1. 说明为什么经典滤波器不能滤除拍球产生的噪声？
2. 说明利用 FFT 计算两序列线性卷积的原理。使用时需要注意什么？
3. 说明 z 变换与 DTFT、DFT 的关系。
4. 函数集 $\cos(t), \cos(2t), \dots, \cos(nt)$ (n 为正整数) 是否为区间 $(0, \pi/2)$ 上的完备正交函数集？请说明理由。

1. 因为拍球产生的噪声可近似视为冲激，占据无限的频率范围和有用信号有频带重叠，经典滤波器当有用信号和噪声的频谱相互重叠时无能为力

22-PSP

2. 利用 FFT 求线性卷积（快速卷积）通过求解圆周卷积来解两个序列的线性卷积

$$\left. \begin{array}{l} x_1(n) \xrightarrow{\text{FFT}} X_1(k) \\ h_1(n) \xrightarrow{\text{FFT}} H_1(k) \end{array} \right\} \xrightarrow{\text{序列相乘}} X_1(k)H_1(k) \xrightarrow{\text{IFFT}} y_1(n)$$

注意将两序列分别补零至长度 $L \geq N_1 + N_2 - 1$

3. z 变换与 DTFT 的关系。

单位圆上的 z 变换就是序列的离散时间傅里叶变换 $X(z)|_{z=e^{j\Omega}} = \text{DTFT}[x(n)] = X(\Omega)$

z 变换与 DFT 的关系。

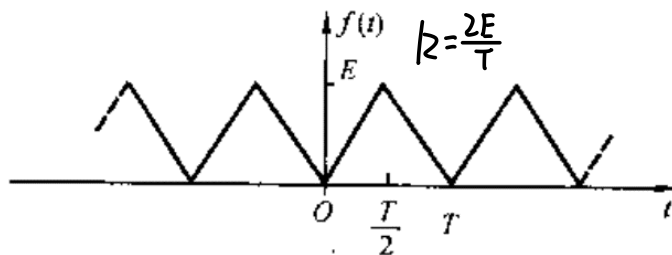
DFT 是 z 变换在单位圆上的 N 点采样 $X(z)|_{z=e^{j\frac{2\pi}{N}}k} = \text{DFT}[x(n)] = X(k)$

$$4. \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos(2t) \cos t dt = \frac{1}{2} \int_0^{\frac{\pi}{2}} [\cos 3t + \cos t] dt = \frac{1}{2} [\frac{1}{3} \sin 3t + \sin t]_0^{\frac{\pi}{2}} = \frac{1}{3} \neq 0$$

不满足正交性，不是正交函数集

三角函数集 $\{1, \cos \omega_0 t, \cos 2\omega_0 t, \dots, \sin \omega_0 t, \sin 2\omega_0 t, \dots\}$ 在区间 $(t_0, t_0 + T)$ 上是完备正交的
 $T = \frac{2\pi}{\omega_0}$

二、计算题 (20 分) 有以下周期为 T 的三角波信号。



1. 求 a_0 、 a_n 和 b_n ，并写出完整的傅里叶级数表达式。(10 分)
2. 用一幅度为 E ，宽度为 T 的矩形脉冲信号给 $f(t)$ 在 $[0, T]$ 加窗，记所得信号为 $g(t)$ 。求 $g(t)$ 的频谱 $G(\omega)$ 。(5 分)
3. 用周期为 $T/10$ 的单位冲激序列对 $g(t)$ 进行理想采样，求所得采样信号的频谱 $G_s(\omega)$ 。(5 分)

解：为偶函数， $b_n = 0$ ，记 $T_1 = T$ ， $\omega_1 = \frac{2\pi}{T_1} = \frac{2\pi}{T}$

22-PSP

$$a_0 = \frac{1}{T_1} \int_{-\frac{T_1}{2}}^{\frac{T_1}{2}} f(t) dt = \frac{1}{T_1} \cdot \frac{2E}{T_1} \cdot 2 \int_0^{\frac{T_1}{2}} t dt = \frac{E}{2}$$

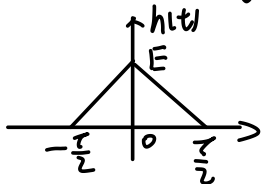
$$\int t \cos n\omega_1 t dt = \frac{1}{n\omega_1} t \sin(n\omega_1 t) + \frac{1}{n^2 \omega_1^2} \cos(n\omega_1 t) + C$$

$$\text{故 } a_n = \frac{2}{T_1} \int_{-\frac{T_1}{2}}^{\frac{T_1}{2}} f(t) \cos n\omega_1 t dt = \frac{8E}{T_1^2} \int_0^{\frac{T_1}{2}} t \cos(n\omega_1 t) dt = \frac{2E}{n^2 \pi^2} [\cos n\pi - 1] = \frac{2E}{n^2 \pi^2} ((-1)^n - 1) = \begin{cases} \frac{-4E}{n^2 \pi^2} & n \text{ 为奇} \\ 0 & n \text{ 为偶} \end{cases}$$

$$\text{从而 } f(t) = \frac{E}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} \frac{-4E}{(2n-1)^2 \pi^2} \cos[(2n-1)\omega_1 t]$$

$$= \frac{E}{2} - \frac{4E}{\pi^2} \cos \omega_1 t - \frac{4E}{9\pi^2} \cos 3\omega_1 t - \dots$$

2. 法一：已知对于三角形脉冲 $h(t)$ ， $H(\omega) = \frac{ET}{2} S_a^2(\frac{\omega T}{4})$



$g(t)$ 相比 $h(t)$ ，幅度 $\times E$ ，右移 $\frac{T}{2}$ ，且 $T=T$ ，代入有

$$G(\omega) = E e^{j\omega \frac{T}{2}} H(\omega) \Big|_{T=T} = \frac{E^2 T}{2} e^{j\omega \frac{T}{2}} S_a^2(\frac{\omega T}{4})$$

法二：

$$g(t) = \begin{cases} \frac{2E^2}{T} t & 0 < t < \frac{T}{2} \\ -\frac{2E^2}{T} (t-T), & \frac{T}{2} < t < T \\ 0 & \text{其它} \end{cases} = \frac{2E^2}{T} (t) - \frac{4E^2}{T} (t - \frac{T}{2}) + \frac{2E^2}{T} (t - T)$$

$$g'(t) = \frac{2E^2}{T} [u(t) - 2u(t - \frac{T}{2}) + u(t - T)] \Rightarrow g'(t) = \frac{2E^2}{T} [\delta(t) - 2\delta(t - \frac{T}{2}) + \delta(t - T)]$$

$$\mathcal{F}[g'(t)] = \frac{2E^2}{T} (1 - 2e^{-j\omega \frac{T}{2}} + e^{-j\omega T}) = \frac{2E^2}{T} e^{-j\omega \frac{T}{2}} (e^{j\omega \frac{T}{2}} + e^{-j\omega \frac{T}{2}} - 2) = \frac{4E^2}{T} e^{-j\omega \frac{T}{2}} (\cos \frac{\omega T}{2} - 1) = \frac{-8E^2}{T} e^{-j\omega \frac{T}{2}} \sin^2(\frac{\omega T}{4})$$

$$\text{由 } f(t) \rightarrow F(\omega) \quad \text{知 } \mathcal{F}[g(t)] = \frac{\mathcal{F}[g'(t)]}{(j\omega)^2} = \frac{TE^2}{2} e^{-j\omega \frac{T}{2}} S_a^2(\frac{\omega T}{4})$$

$$f(t) \rightarrow (j\omega) F(\omega)$$

$$f'(t) \rightarrow (j\omega)^2 F(\omega)$$

3. 理想采样公式： $F_s(\omega) = \frac{1}{T_s} \sum_{n=-\infty}^{\infty} F(\omega - n\omega_s)$ 代入 $T_s = \frac{T}{10}$ ， $\omega_s = \frac{2\pi}{T_s} = \frac{20\pi}{T}$ ，有

$$G_s(\omega) = \frac{10}{T} \sum_{n=-\infty}^{\infty} \frac{TE^2}{2} e^{-j(\omega - \frac{20\pi}{T}n)\frac{T}{2}} S_a^2[\frac{\omega T}{4} - 5\pi n]$$

$$= 5E^2 \sum_{n=-\infty}^{\infty} e^{-j\frac{\omega T}{2}} S_a^2(\frac{\omega T}{4} - 5\pi n)$$

姓名
密
封
线
学院
学号
班号

三、计算题 (20 分, 每小题 5 分)

考虑有限长序列 $x(n) = \begin{cases} 0.5, n=0 \\ 1, n=1 \\ 1, n=2 \\ 0.5, n=3 \end{cases}$ 22-PSP

1. 用 DFT 的矩阵形式求 $X(k) = \text{DFT}[x(n)]$ (需写出详细计算过程);
2. 由第 1 题所得结果求 $\text{IDFT}[X(k)]$, 并验证所得结果是正确的;
3. 求 $x(n)$ 与 $x(n)$ 的 10 点圆卷积 (方法不限, 需有详细过程);
4. 欲使 $x(n)$ 与 $x(n)$ 的圆卷积和线性卷积相同, 求圆周卷积点数的最小值, 并做出解释。

1. $N=4, W_N^1 = e^{-j\frac{2\pi}{N}} = -j$ 从而

$$X(k) = \begin{bmatrix} x(0) \\ x(1) \\ x(2) \\ x(3) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} W_N^0 & W_N^0 & W_N^0 & W_N^0 \\ W_N^0 & W_N^1 & W_N^2 & W_N^3 \\ W_N^0 & W_N^2 & W_N^4 & W_N^6 \\ W_N^0 & W_N^3 & W_N^6 & W_N^9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.5 \\ 1 \\ 1 \\ 0.5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -j & -1 & j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & j & -1 & -j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.5 \\ 1 \\ 1 \\ 0.5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ -0.5-0.5j \\ 0 \\ -0.5+0.5j \end{bmatrix}$$

$$x(n) = \begin{bmatrix} x(0) \\ x(1) \\ x(2) \\ x(3) \end{bmatrix} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} W_N^0 & W_N^0 & W_N^0 & W_N^0 \\ W_N^0 & W_N^1 & W_N^2 & W_N^3 \\ W_N^0 & W_N^2 & W_N^4 & W_N^6 \\ W_N^0 & W_N^3 & W_N^6 & W_N^9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ -0.5-0.5j \\ 0 \\ -0.5+0.5j \end{bmatrix} = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & j & -1 & -j \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & -j & -1 & j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ -0.5-0.5j \\ 0 \\ -0.5+0.5j \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.5 \\ 1 \\ 1 \\ 0.5 \end{bmatrix}$$

3. 圆周卷积 $x(n) \otimes h(n) = \left[\sum_{m=0}^{N-1} x(m) h((n-m)_N) \right] R_N(n)$

$x(n)$	0.5	1	1	0.5	0	0	0	0	0
$x(10-m)R_{10}(m)$	0.5	0	0	0	0	0	0	0.5	1
$x(11-m)R_{10}(m)$	1	0.5						0.5	1
2	1	1	0.5					0.5	
3	0.5	1	1	0.5					
4	0	0.5	1	1					
5	0	0	0.5	1					
6	0	0	0	0.5					
7	0	0	0	0					

$y(n) = x(n) \otimes x(n) = \{0.25, 1, 2, 2.5, 2, 1, 0.25, 0, 0, 0\}$

4. $L=2N-1=7$, 1 点, 由第 3 问可知圆周卷积结果后面有 3 个零

四、计算题 (20 分, 每小题 5 分)

1. 连续 LTI 系统的微分方程为 $y''(t) + 6y'(t) + 8y(t) = 2x(t)$, 求系统的单位冲激响应;
2. 对于第 1 题的系统, 若输入信号 $x(t) = te^{-2t}u(t)$, 求系统的输出响应;
3. 离散 LTI 系统的差分方程为 $y(n) + 0.5y(n-1) = x(n)$, 求系统的频率响应;
4. 对于第 3 题的系统, 若输入信号 $x(n) = \delta(n) + 0.5\delta(n-1)$, 求系统的输出响应。

$$1. s^2 Y(s) + 6sY(s) + 8Y(s) = 2X(s), \text{ 其中 } X(s) = \mathcal{L}[\delta(t)] = 1$$

$$\text{故 } Y(s) = \frac{2}{s^2 + 6s + 8} = \frac{2}{(s+2)(s+4)} = \frac{1}{s+2} - \frac{1}{s+4}$$

$$\text{故 } y(t) = \mathcal{L}^{-1}[Y(s)] = e^{-2t} - e^{-4t} \quad t \geq 0$$

$$\text{或写成 } y(t) = (e^{-2t} - e^{-4t})u(t)$$

$$-t f(t) \rightarrow F(s)$$

$$2. x(t) = te^{-2t}u(t) \quad \text{由 } u(t) \xrightarrow{\mathcal{L}} \frac{1}{s}, e^{-2t}u(t) \xrightarrow{\mathcal{L}} \frac{1}{s+2}, te^{-2t}u(t) \xrightarrow{\mathcal{L}} \frac{1}{(s+2)^2}$$

$$Y(s) = \frac{2}{s^2 + 6s + 8} X(s) = \frac{2}{(s+2)^2(s+4)} = \frac{a}{s+2} + \frac{b}{(s+2)^2} + \frac{c}{s+4} + \frac{d}{s+4}$$

$$d = \lim_{s \rightarrow -4} (s+4)Y(s) = -\frac{1}{4}, c = \lim_{s \rightarrow -2} (s+2)^2 Y(s) = 1, b = \lim_{s \rightarrow -2} \frac{d}{ds} [(s+2)^2 Y(s)] = -\frac{1}{2}, a = \lim_{s \rightarrow -2} \frac{1}{s+4} \frac{d^2}{ds^2} [(s+2)^2 Y(s)] = \frac{1}{4}$$

$$\text{从而 } Y(s) = \frac{\frac{1}{4}}{s+2} + \frac{-\frac{1}{2}}{(s+2)^2} + \frac{1}{s+4} + \frac{-\frac{1}{4}}{s+4} \quad e^{-2t} \rightarrow \frac{1}{s+2}, te^{-2t} \rightarrow -\frac{1}{(s+2)^2}, t^2 e^{-2t} \rightarrow 2 \frac{1}{(s+2)^3}$$

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}[Y(s)] = \left(\frac{1}{4}e^{-2t} - \frac{1}{2}te^{-2t} + \frac{1}{4}t^2e^{-2t} - \frac{1}{4}e^{-4t} \right) u(t)$$

$$3. Y(z) + 0.5z^{-1}Y(z) = X(z), \frac{Y(z)}{X(z)} = \frac{z}{z+0.5}$$

$$\text{频率响应: } H(j\omega) = \frac{Y(z)}{X(z)} \Big|_{z=e^{j\omega}} = \frac{1}{1+0.5e^{j\omega}}$$

$$4. x(n) = \delta(n) + 0.5\delta(n-1), \text{ 有 } X(z) = 1 + 0.5z^{-1}$$

$$Y(z) = \frac{z}{z+0.5} (1 + 0.5z^{-1}) = 1 \Rightarrow y(n) = \delta(n)$$

五、综合题 (20 分)

滤波器是用于信号处理和滤除噪声的系统。回答下列问题:

1. 简述在模拟滤波器设计中, 如何针对最小相位系统正确配置零极点。(5 分)
2. 简述在数字滤波器设计中, 双线性变换法的作用。(5 分)
3. 输入信号 $x(t) = Sa(t)\cos(2t)$, 求其经过截止频率 $\omega_c = 2\text{rad/s}$ 的理想低通滤波器 (设其通带内放大倍数为 3) 的输出。(10 分)

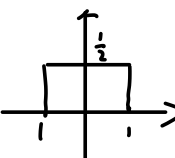
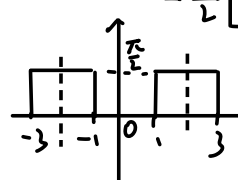
22-PSP

1. 极点: $H(s)$ 的极点均在左半平面 (偶数阶重极点)

零点: $H(s)$ 的零点为左半平面所有零点 + 虚轴上均分的一半

2. 建立 s 域到 z 域的一一映射, 防止频谱混叠

3. 滤波器 $H(\omega) = \begin{cases} 3e^{-j\omega t_0} & |\omega| < 2\text{rad/s} \\ 0 & \text{其它} \end{cases}$

 $\xrightarrow{\mathcal{F}} Sa(\omega)$, 故 $Sa(t) \xrightarrow{\mathcal{F}} \begin{cases} \pi & |\omega| < 1 \\ 0 & \text{其它} \end{cases} = \pi[u(\omega+1) - u(\omega-1)]$
 $e^{j2t} \xrightarrow{\mathcal{F}} 2\pi\delta(\omega-2)$, $e^{-j2t} \xrightarrow{\mathcal{F}} 2\pi\delta(\omega+2) \Rightarrow \cos(2t) \xrightarrow{\mathcal{F}} \pi[\delta(\omega+2) + \delta(\omega-2)]$
 故 $X(\omega) = \frac{1}{2\pi} \mathcal{F}[Sa(t)] * \mathcal{F}[\cos(2t)] = \frac{1}{2\pi} \pi^2 [u(\omega+1) - u(\omega-1)] * [\delta(\omega+2) + \delta(\omega-2)]$
 $= \frac{\pi}{2} [u(\omega+3) + u(\omega-1) - u(\omega+1) - u(\omega-3)]$
 $\xrightarrow{\mathcal{F}} X$ 设 $g_1(\omega) = \begin{cases} 1 & |\omega| < \frac{1}{2} \\ 0 & |\omega| > \frac{1}{2} \end{cases}$ 有 $Y_1(\omega) = \frac{3\pi}{2} \{g_1(\omega + \frac{1}{2}) + g_1(\omega - \frac{1}{2})\}$
 $= \frac{3\pi}{2} \{g_1(\omega) * [\delta(\omega + \frac{1}{2}) + \delta(\omega - \frac{1}{2})]\}$

$$y_1(t) = 3\pi^2 \mathcal{F}^{-1}[g_1(\omega)] \mathcal{F}^{-1}[\delta(\omega + \frac{1}{2}) + \delta(\omega - \frac{1}{2})]$$

$$= 3\pi^2 \cdot \frac{1}{2\pi} Sa(\frac{t}{2}) \cdot \frac{1}{\pi} \cos(\frac{1}{2}t)$$

$$= \frac{3}{2} Sa(\frac{t}{2}) \cos(\frac{1}{2}t)$$

$$\text{故 } y_1(t) = \frac{3}{2} Sa(\frac{t-t_0}{2}) \cos(\frac{1}{2}(t-t_0))$$

$$\text{输出响应为 } y(t) = \frac{K(\omega_c - 1)}{2} Sa\left[\frac{\omega_c - 1}{2}(t - t_0)\right] \cos\left[\frac{\omega_c + 1}{2}(t - t_0)\right], \quad -\infty < t < \infty$$